

## Лекція ?. Крайова задача. Метод скінченних різниць.

Задачі розв'язання диференціального рівняння 2-го порядку і вище із заданими крайовими умовами.

$$y'' + p(x)y' + q(x)y = f(x); \quad y = y(x), \quad a \leq x \leq b \quad (1)$$

та дві крайові умови на кінцях відрізка. Крайові умови бувають:

1.  $y(a) = u_1$  — крайова умова першого роду або умова типу Дирихле.
2.  $y'(a) = v_1$  — крайова умова другого роду або типу фон Неймана.
3.  $\alpha y'(a) + \beta y(a) = \gamma$  — крайова умова третього роду або змішана.

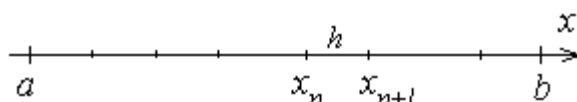
Припускається будь-яка комбінація крайових умов різного виду в обох кінцях відрізка, окрім випадку, коли в обох крайових точках задані одночасно умови другого роду. Такий випадок є некоректним.

Нехай маємо такі крайові умови:

$$y'(a) = v_1; \quad \alpha_2 y'(b) + \beta_2 y(b) = \gamma_2 \quad (2)$$

### Метод скінченних різниць (МСР).

На відрізку  $[a, b]$  вводиться дискретна сітка  $\omega_h = \{x_0, \dots, x_n, \dots, x_N\}$ ,



де вузли сітки  $x_n = a + nh$ ,  $n = 0, 1, \dots, N$ ,  $x_0 = a$ ,  $x_N = b$ ,  $h = \frac{b-a}{N}$ .

Розв'язати задачу (1) означає знайти такий вектор  $\bar{y} = \begin{pmatrix} y_0 \\ y_1 \\ \vdots \\ y_N \end{pmatrix}$ , що кожне

значення  $y_n$  наближає відповідно  $y(x_n)$ .  $y(x)$  — аналітичний розв'язок задачі (1).

### Обчислення першої похідної.

Вводяться різницеві похідні наступним чином:

$$\frac{y_{n+1} - y_n}{h} = y_x \text{ — перша різницева похідна “вперед”}$$

$$\frac{y_n - y_{n-1}}{h} = y_{\bar{x}} \text{ — перша різницева похідна “назад”}$$

З'ясуємо точність апроксимації похідної  $y'(x)$  такими різницевиими похідними.

$$y(x \pm h) = y(x) \pm hy' + \frac{h^2}{2} y'' \pm \frac{h^3}{6} y''' + \frac{h^4}{24} y^{(4)} + O(h^5)$$

$$\frac{y_{n+1} - y_n}{h} = \frac{y(x+h) - y(x)}{h}$$

Помилка обчислення похідної:

$$e_{y_x} = \frac{y(x+h) - y(x)}{h} - y'(x) = \frac{h}{2} y'' + O(h^2)$$

Як бачимо, перший порядок точності. Цілком аналогічно

$$e_{y_{\bar{x}}} = -\frac{h}{2} y'' + O(h^2). \text{ Помилка апроксимації } \approx O(h).$$

Вводиться перша центральна різницева похідна як середнє арифметичне першої різницевої похідної “вперед” та першої різницевої похідної “назад”.

$$\frac{y_{n+1} - y_{n-1}}{2h} = y'_x, \quad e_{y'_x} = \frac{y(x+h) - y(x-h)}{2h} - y'(x) = \frac{h^2}{6} y''' + O(h^4)$$

Помилка апроксимації  $\approx O(h^2)$ .

$$y' = \frac{y_{n+1} - y_{n-1}}{2h} + O(h^2)$$

Обчислення другої похідної.

Зауважимо, що перша різницева похідна “вперед” в  $n$ -му вузлі дискретної сітки є одночасно першою різницевою похідною “назад” в  $(n+1)$ -му вузлі. А перша різницева похідна “назад” в  $n$ -му вузлі дискретної сітки є одночасно першою різницевою похідною “вперед” в  $(n-1)$ -му вузлі.

$$(y_x)_n = (y_{\bar{x}})_{n+1}; \quad (y_{\bar{x}})_n = (y_x)_{n-1}$$

$\frac{(y_x)_n - (y_x)_{n-1}}{h}$  — різницева похідна “назад”;  $\frac{(y_{\bar{x}})_{n+1} - (y_{\bar{x}})_n}{h}$  — різницева похідна “вперед”.

Друга різницева похідна:

$$\frac{y_x - y_{\bar{x}}}{h} = \frac{y_{n+1} - 2y_n + y_{n-1}}{h^2} = y_{x\bar{x}} = y_{\bar{x}x}$$

Помилка апроксимації другої похідної  $\approx O(h^2)$ . Перевірити самостійно.

$$y'' = \frac{y_{n+1} - 2y_n + y_{n-1}}{h^2} + O(h^2)$$

Нехай  $p_n = p(x_n)$ ,  $q_n = q(x_n)$ ,  $f_n = f(x_n)$ .

Враховуючи все, зазначене вище, задачу (1) запишемо наступним чином:

$$\frac{y_{n+1} - 2y_n + y_{n-1}}{h^2} + p_n \frac{y_{n+1} - y_{n-1}}{2h} + q_n y_n = f_n, \quad n = 1, \dots, N-1 \quad (3)$$

це система  $(N-1)$  рівнянь з  $(N+1)$  невідомими, тобто недовизначена на 2 рівняння. Додаємо до системи 2 рівняння – рівняння крайових умов.

Далі є два варіанти розв’язання.

Варіант 1. Цей варіант є більш простим, але менш точним.

Маємо такі крайові умови:

$$y'(a) = v_1; \quad \alpha_2 y'(b) + \beta_2 y(b) = \gamma_2$$

$y'(a) = v_1$  — цю умову не можемо наблизити першою центральною різницевою похідною, так як невідомо чи існує взагалі  $y_{-1}$  (чи існує взагалі розв’язок задачі (1) за межами відрізка  $[a, b]$ ). Тому наближаємо її першою різницевою похідною “вперед”.

$$\frac{y_1 - y_0}{h} = v_1 \quad (\text{помилка наближення} \approx O(h)).$$

Друга крайова умова  $\alpha_2 y'(b) + \beta_2 y(b) = \gamma_2$  також не може бути наближена першою центральною похідною. Її наближаємо першою різницевою похідною “назад”.

$$\alpha_2 \frac{y_N - y_{N-1}}{h} + \beta_2 y_N = \gamma_2 \quad (\text{помилка наближення} \approx O(h)).$$

Зауваження. Якщо хоча б одне з рівнянь системи вносить в розв’язок помилку  $\approx O(h)$ , тоді загальна помилка розв’язку всієї системи  $\approx O(h)$ .

Отже, результат збігатиметься до точного розв’язку зі швидкістю  $O(h)$ .

Варіант2. Більш точний.

Наближаємо крайові умови центральними похідними:

$$\frac{y_0 - y_{-1}}{h} = v_1 \quad (*), \quad \alpha_2 \frac{y_{N+1} - y_{N-1}}{2h} + \beta_2 y_N = \gamma_2 \quad (**), \quad \text{де } y_{-1}, y_{N+1} \text{ — фіктивні}$$

змінні. Тепер розглядаємо систему (3) як систему з  $(N+1)$  ( $n = 0, \dots, N$ ) рівнянь з  $(N+3)$  невідомими:

$$\frac{y_{n+1} - 2y_n + y_{n-1}}{h^2} + p_n \frac{y_{n+1} - y_{n-1}}{2h} + q_n y_n = f_n, \quad n = 0, \dots, N \quad (3^*)$$

Розглянемо рівняння системи (3\*) при  $n = 0$ :

$$\frac{y_1 - 2y_0 + y_{-1}}{h^2} + p_0 \frac{y_1 - y_{-1}}{2h} + q_0 y_0 = f_0 \quad (4)$$

Далі виражаємо з крайової умови (\*) змінну  $y_{-1}$ :  $y_{-1} = y_1 - 2hv_1$  і підставляємо його в (4).

Розглянемо рівняння системи (3\*) при  $n = N$ :

$$\frac{y_{N+1} - 2y_N + y_{N-1}}{h^2} + p_N \frac{y_{N+1} - y_{N-1}}{2h} + q_N y_N = f_N \quad (5)$$

Далі виражаємо з крайової умови (\*\*) змінну  $y_{N+1}$ :  $y_{N+1} = \frac{(\gamma_2 - \beta_2 y_N)2h}{\alpha_2} + y_{N-1}$

і підставимо в рівняння (5). Отримали систему з  $(N+1)$  ( $n = 0, \dots, N$ ) рівнянь з  $(N+1)$  невідомими.

Результат розв’язку такої системи збігається до точного розв’язку зі швидкістю  $O(h^2)$ .

Отримали систему

$$A\bar{y} = \bar{f}, \quad (6)$$

причому матриця  $A$  є тридіагональною. Розмірність матриці ймовірно є значною  $((N+1) \times (N+1))$  і розв’язувати її слід методом прогонки. Цей метод вимагає зберігати в пам’яті не всю матрицю системи, а лише три вектори значень.

$$A = \begin{bmatrix} x & x & 0 & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ x & x & x & 0 & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & x & x & x & 0 & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & x & x & x & \dots & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & \ddots & \ddots & \ddots & & & \\ 0 & 0 & 0 & & \ddots & \ddots & \ddots & & \\ 0 & 0 & 0 & & & \ddots & \ddots & \ddots & \\ 0 & 0 & 0 & & & \dots & x & x & x \\ 0 & 0 & 0 & & & \dots & 0 & x & x \end{bmatrix}$$